

(19)日本国特許庁 (J.P.)

(12) 公開特許公報 (A)

(11)特許出願公開番号

特開平6-297985

(43)公開日 平成6年(1994)10月25日

(51)Int.Cl.
B 60 K 41/20
B 62 D 6/00
// B 62 D 113:00
133:00

識別記号 広内整理番号
8920-3D
9034-3D

F I

技術表示箇所

審査請求 本請求 請求項の数1 O.L. (全7頁)

(21)出願番号

特願平5-91613

(22)出願日

平成5年(1993)4月19日

(71)出願人 000003207

トヨタ自動車株式会社

愛知県豊田市トヨタ町1番地

(72)発明者 大山 鋼造

愛知県豊田市トヨタ町1番地 トヨタ自動車株式会社内

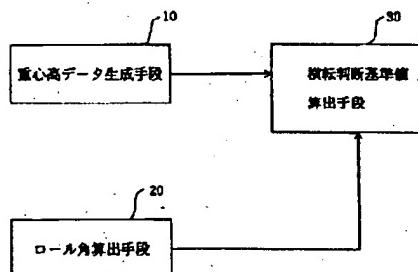
(74)代理人 弁理士 伊東 忠彦

(54)【発明の名称】 車両の制御装置

(57)【要約】

【目的】 車両の横転可能性の誤判定を低減して車両の適切な制御を行なうことができる車両の制御装置を提供することを目的とする。

【構成】 車両の重心高データを生成する重心高データ生成手段10と、車両のロール角を算出するロール角算出手段20と、重心高データ生成手段10による生成値とロール角算出手段20による算出値とに基づいて車両の横転判断の基準となる横転判断基準値を算出する横転判断基準値算出手段30とを設ける。そして車両の運転状態、例えば横加速度が横転判断基準値を超えた時に、該車両が減速制御される。



1
【特許請求の範囲】
【請求項1】車両の重心高データを生成する重心高データ生成手段と、

車両のロール角を算出するロール角算出手段と、前記重心高データ生成手段による生成値と前記ロール角算出手段による算出値に基づいて車両の横転判断の基準となる横転判断基準値を算出する横転判断基準値算出手段と、

を備え、車両の運転状態が前記横転判断基準値算出手段によって算出される横転判断基準値を超えた時に、該車両を減速制御することを特徴とする車両の制御装置。

【発明の詳細な説明】

【0001】

【産業上の利用分野】本発明は車両の制御装置に係り、特に急旋回時における車両の横転を防止するための車両の制御装置に関する。

【0002】

【従来の技術】車両の急旋回時等には車両の横加速度が大きくなると共に、車両のロール角も大きくなるため、これらに起因して車両が横転するのを防止するための制御装置が従来より提案されている(特開平1-16855号公報)。

【0003】上記公報の従来装置は、車輪のホイールストロークと舵角と車体速とから内輪の浮上状態を検出し、急旋回時において内輪が浮上した場合に、ブレーキによるトラクション制御を停止すると共に、エンジン出力を所定量だけ低下させて車両を試験させることによって車両の横転を防止するものである。

【0004】

【発明が解決しようとする課題】ところで、車両の横転の可能性を判断するための車両のロール角は、車両の重心位置によって変動する。従って、上記従来装置のように車輪のホイールストローク等のみより車両の横転の可能性を判断するのでは誤判定を生じる虞があるといった問題があった。

【0005】また、従来装置においては車輪のホイールストロークを検出するためのホイールストロークセンサ等の多くのセンサを使用しなければならず、このため部品点数がかなり増えてしまうといった問題もあった。

【0006】更に、車両のロール角が大きくなつてからでは横転を防ぐのは困難であるため、ロール角が大きくなる前に横転判定をしなくてはならず、このため車両の旋回性能等が悪くなってしまうといった問題もあった。

【0007】本発明は上記の点に鑑みなされたものであり、部品点数を余り増やさずに車両のロール角を算出すると共に重心高データを生成し、これら算出値及び生成値に基づいて車両の横転判断基準値を算出することによつて、車両の横転可能性の誤判定を低減して車両の適切な制御を行なうことができると共に、車両の旋回性能を

良好に維持しながら車両の適切な制御を行なうことができる車両の制御装置を提供することを目的とする。

【0008】

【課題を解決するための手段】図1は本発明の原理構成図である。

【0009】同図に示すように本発明では、車両の重心高データを生成する重心高データ生成手段10と車両のロール角を算出するロール角算出手段20と、前記重心高データ生成手段10による生成値と前記ロール角算出手段20による算出値に基づいて車両の横転判断の基準となる横転判断基準値を算出する横転判断基準値算出手段30と、を備え、車両の運転状態が前記横転判断基準値算出手段によって算出される横転判断基準値を超えた時に、該車両を減速制御することを特徴とするものである。

【0010】

【作用】重心高データ生成手段によって車両の重心高データが生成されると共に、ロール角算出手段によって車両のロール角が算出され、これら生成値及び算出値に基づいて横転判断基準値算出手段によって横転判断基準値が算出される。

20

【0011】そして、車両の運転状態例えば横加速度が前記横転判断基準値を超えた時に、該車両が減速制御される。

【0012】従つて、車両の横転可能性の誤判定を低減して車両の適切な制御を行なうことができると共に、車両の旋回性能を良好に維持しながら車両の適切な制御を行なうことができる。

【0013】

30

【実施例】以下、本発明の一実施例について説明する。図2は本発明に係る車両の制御装置を搭載した一例の車両の概観斜視図であり、図3は本発明の要部の構成を示す要部構成図である。

【0014】図2中1は、本発明に係る車両の制御装置を搭載した車両であり、この車両1には三つの対地変位計21~23と横加速度センサ24とが設けられている。そして、これら対地変位計21~23及び横加速度センサ24は、夫々図3に示すようにECU(電子制御装置)35に接続されている。

40

【0015】また前記車両1には、図3に示すようにECU35に接続されていると共に、該ECU35よりの制御信号によって閉鎖動作する緊急ブレーキハルブ41と、この緊急ブレーキハルブ41が開放されたときにブレーキ機構42に所定のブレーキ圧を印加するためのエアーを供給するエアタンク43とが設けられている。

【0016】前記対地変位計21~23は、図2に示すように車両1の任意の点例えばO点を原点とすると共に、X、Y、Zの三軸よりなるホーデー座標系において、夫々例えば(x₂₁, y₂₁, z₂₁), (x₂₂, y₂₂, z₂₂), (x₂₃, y₂₃, z₂₃)の位置に取り付けられて

3

いる。そして、これら対地変位計 21～23 は図 2 及び図 4 に示すように、夫々該対地変位計と対応する地表面 G 上の点 A, B, C までの距離 L_{21} , L_{22} , 及び L_{23} を検出する機能を有するものである。尚、図 2 中、点 CG は車両 1 のボデー座標系における重心であり、この重心 CG のボデー座標系における座標は例えば CG (C_{Gx}, C_{Gy}, C_{Gz}) となっている。

【0017】また前記横加速度センサ 24 は、車両 1 の旋回時等に該車両 1 に生じる横加速度 α_x を検出する機能を有するものである。

【0018】前記 ECU 3 はマイクロコンピュータより成り、このマイクロコンピュータ 3 は前記対地変位計 21～23 と共に前記した重心高データ生成手段 10 をソフトウェア処理により実現すると共に、前記したロール角算出手段 20 及び横軸判断基準値算出手段 30 をソフトウェア処理により実現する制御装置であり、図 5 に示す如き公知のハードウェア構成を有している。図 5において、マイクロコンピュータ 3 は中央処理装置 (CPU) 50、処理プログラムを格納したリード・オシリ・メモリ (ROM) 51、作業領域として使用されるランダム・アクセス・メモリ (RAM) 52、エンジン停止後もデータを保持するバックアップ RAM 53、マルチブレーカ付き入力インターフェース回路 54、A/D コンバータ 56 及び入出力インターフェース回路 55 等から構成されており、それらはバス 57 を介して接続されている。

【0019】前記入力インターフェース回路 54 には前記対地変位計 21～23 及び横加速度センサ 24 からの検出信号等を順次切換えて時系列的に合成された直列信号とし、これを單一の A/D コンバータ 56 へ供給してアナログ・ディジタル変換させた後、バス 57 へ順次送出させる。

【0020】前記入出力インターフェース回路 55 はバス 57 から入力された各信号を前記緊急ブレーキバルブ 41 等に選択的に送出して該緊急ブレーキバルブ 41 等を制御する。

【0021】上記の構成のマイクロコンピュータ 3 の CPU 50 は ROM 51 内に格納されたプログラムに従*

$$H_{cc} = |a \cdot CG_x + b \cdot CG_y + c \cdot CG_z + 1|$$

$$\quad / (a^2 + b^2 + c^2)^{1/2} \quad \dots (5)$$

* は一義的に求めることができる。

次に、ステップ 104 で車両 1 のロール角 α_x の算出を行なう。ここでロール角 α_x の算出方法について述べる。尚、ロール角とは、地表面 G とボデー座標系の YZ 平面との交線が Y 軸をなす角、具体的には後述する図 7 に α_x で示す角を言う。

【0029】従って、上記 (1) 式で示した平面の式で $X=0$ とおくことにより、 $Z = (-b/c) \cdot Y - 1$ を得ることによってロール角 α_x が $\alpha_x = -b/c$ として求めることができる。ここで、b 及び c は前記ステップ 102 で既に一義的に求められているので、ロール角 α_x

50 60 65 70 75 80 85 90 95 100 105 110 115 120 125 130 135 140 145 150 155 160 165 170 175 180 185 190 195 200 205 210 215 220 225 230 235 240 245 250 255 260 265 270 275 280 285 290 295 300 305 310 315 320 325 330 335 340 345 350 355 360 365 370 375 380 385 390 395 400 405 410 415 420 425 430 435 440 445 450 455 460 465 470 475 480 485 490 495 500 505 510 515 520 525 530 535 540 545 550 555 560 565 570 575 580 585 590 595 600 605 610 615 620 625 630 635 640 645 650 655 660 665 670 675 680 685 690 695 700 705 710 715 720 725 730 735 740 745 750 755 760 765 770 775 780 785 790 795 800 805 810 815 820 825 830 835 840 845 850 855 860 865 870 875 880 885 890 895 900 905 910 915 920 925 930 935 940 945 950 955 960 965 970 975 980 985 990 995 1000 1005 1010 1015 1020 1025 1030 1035 1040 1045 1050 1055 1060 1065 1070 1075 1080 1085 1090 1095 1100 1105 1110 1115 1120 1125 1130 1135 1140 1145 1150 1155 1160 1165 1170 1175 1180 1185 1190 1195 1200 1205 1210 1215 1220 1225 1230 1235 1240 1245 1250 1255 1260 1265 1270 1275 1280 1285 1290 1295 1300 1305 1310 1315 1320 1325 1330 1335 1340 1345 1350 1355 1360 1365 1370 1375 1380 1385 1390 1395 1400 1405 1410 1415 1420 1425 1430 1435 1440 1445 1450 1455 1460 1465 1470 1475 1480 1485 1490 1495 1500 1505 1510 1515 1520 1525 1530 1535 1540 1545 1550 1555 1560 1565 1570 1575 1580 1585 1590 1595 1600 1605 1610 1615 1620 1625 1630 1635 1640 1645 1650 1655 1660 1665 1670 1675 1680 1685 1690 1695 1700 1705 1710 1715 1720 1725 1730 1735 1740 1745 1750 1755 1760 1765 1770 1775 1780 1785 1790 1795 1800 1805 1810 1815 1820 1825 1830 1835 1840 1845 1850 1855 1860 1865 1870 1875 1880 1885 1890 1895 1900 1905 1910 1915 1920 1925 1930 1935 1940 1945 1950 1955 1960 1965 1970 1975 1980 1985 1990 1995 2000 2005 2010 2015 2020 2025 2030 2035 2040 2045 2050 2055 2060 2065 2070 2075 2080 2085 2090 2095 2100 2105 2110 2115 2120 2125 2130 2135 2140 2145 2150 2155 2160 2165 2170 2175 2180 2185 2190 2195 2200 2205 2210 2215 2220 2225 2230 2235 2240 2245 2250 2255 2260 2265 2270 2275 2280 2285 2290 2295 2300 2305 2310 2315 2320 2325 2330 2335 2340 2345 2350 2355 2360 2365 2370 2375 2380 2385 2390 2395 2400 2405 2410 2415 2420 2425 2430 2435 2440 2445 2450 2455 2460 2465 2470 2475 2480 2485 2490 2495 2500 2505 2510 2515 2520 2525 2530 2535 2540 2545 2550 2555 2560 2565 2570 2575 2580 2585 2590 2595 2600 2605 2610 2615 2620 2625 2630 2635 2640 2645 2650 2655 2660 2665 2670 2675 2680 2685 2690 2695 2700 2705 2710 2715 2720 2725 2730 2735 2740 2745 2750 2755 2760 2765 2770 2775 2780 2785 2790 2795 2800 2805 2810 2815 2820 2825 2830 2835 2840 2845 2850 2855 2860 2865 2870 2875 2880 2885 2890 2895 2900 2905 2910 2915 2920 2925 2930 2935 2940 2945 2950 2955 2960 2965 2970 2975 2980 2985 2990 2995 3000 3005 3010 3015 3020 3025 3030 3035 3040 3045 3050 3055 3060 3065 3070 3075 3080 3085 3090 3095 3100 3105 3110 3115 3120 3125 3130 3135 3140 3145 3150 3155 3160 3165 3170 3175 3180 3185 3190 3195 3200 3205 3210 3215 3220 3225 3230 3235 3240 3245 3250 3255 3260 3265 3270 3275 3280 3285 3290 3295 3300 3305 3310 3315 3320 3325 3330 3335 3340 3345 3350 3355 3360 3365 3370 3375 3380 3385 3390 3395 3400 3405 3410 3415 3420 3425 3430 3435 3440 3445 3450 3455 3460 3465 3470 3475 3480 3485 3490 3495 3500 3505 3510 3515 3520 3525 3530 3535 3540 3545 3550 3555 3560 3565 3570 3575 3580 3585 3590 3595 3600 3605 3610 3615 3620 3625 3630 3635 3640 3645 3650 3655 3660 3665 3670 3675 3680 3685 3690 3695 3700 3705 3710 3715 3720 3725 3730 3735 3740 3745 3750 3755 3760 3765 3770 3775 3780 3785 3790 3795 3800 3805 3810 3815 3820 3825 3830 3835 3840 3845 3850 3855 3860 3865 3870 3875 3880 3885 3890 3895 3900 3905 3910 3915 3920 3925 3930 3935 3940 3945 3950 3955 3960 3965 3970 3975 3980 3985 3990 3995 4000 4005 4010 4015 4020 4025 4030 4035 4040 4045 4050 4055 4060 4065 4070 4075 4080 4085 4090 4095 4100 4105 4110 4115 4120 4125 4130 4135 4140 4145 4150 4155 4160 4165 4170 4175 4180 4185 4190 4195 4200 4205 4210 4215 4220 4225 4230 4235 4240 4245 4250 4255 4260 4265 4270 4275 4280 4285 4290 4295 4300 4305 4310 4315 4320 4325 4330 4335 4340 4345 4350 4355 4360 4365 4370 4375 4380 4385 4390 4395 4400 4405 4410 4415 4420 4425 4430 4435 4440 4445 4450 4455 4460 4465 4470 4475 4480 4485 4490 4495 4500 4505 4510 4515 4520 4525 4530 4535 4540 4545 4550 4555 4560 4565 4570 4575 4580 4585 4590 4595 4600 4605 4610 4615 4620 4625 4630 4635 4640 4645 4650 4655 4660 4665 4670 4675 4680 4685 4690 4695 4700 4705 4710 4715 4720 4725 4730 4735 4740 4745 4750 4755 4760 4765 4770 4775 4780 4785 4790 4795 4800 4805 4810 4815 4820 4825 4830 4835 4840 4845 4850 4855 4860 4865 4870 4875 4880 4885 4890 4895 4900 4905 4910 4915 4920 4925 4930 4935 4940 4945 4950 4955 4960 4965 4970 4975 4980 4985 4990 4995 5000 5005 5010 5015 5020 5025 5030 5035 5040 5045 5050 5055 5060 5065 5070 5075 5080 5085 5090 5095 5100 5105 5110 5115 5120 5125 5130 5135 5140 5145 5150 5155 5160 5165 5170 5175 5180 5185 5190 5195 5200 5205 5210 5215 5220 5225 5230 5235 5240 5245 5250 5255 5260 5265 5270 5275 5280 5285 5290 5295 5300 5305 5310 5315 5320 5325 5330 5335 5340 5345 5350 5355 5360 5365 5370 5375 5380 5385 5390 5395 5400 5405 5410 5415 5420 5425 5430 5435 5440 5445 5450 5455 5460 5465 5470 5475 5480 5485 5490 5495 5500 5505 5510 5515 5520 5525 5530 5535 5540 5545 5550 5555 5560 5565 5570 5575 5580 5585 5590 5595 5600 5605 5610 5615 5620 5625 5630 5635 5640 5645 5650 5655 5660 5665 5670 5675 5680 5685 5690 5695 5700 5705 5710 5715 5720 5725 5730 5735 5740 5745 5750 5755 5760 5765 5770 5775 5780 5785 5790 5795 5800 5805 5810 5815 5820 5825 5830 5835 5840 5845 5850 5855 5860 5865 5870 5875 5880 5885 5890 5895 5900 5905 5910 5915 5920 5925 5930 5935 5940 5945 5950 5955 5960 5965 5970 5975 5980 5985 5990 5995 6000 6005 6010 6015 6020 6025 6030 6035 6040 6045 6050 6055 6060 6065 6070 6075 6080 6085 6090 6095 6100 6105 6110 6115 6120 6125 6130 6135 6140 6145 6150 6155 6160 6165 6170 6175 6180 6185 6190 6195 6200 6205 6210 6215 6220 6225 6230 6235 6240 6245 6250 6255 6260 6265 6270 6275 6280 6285 6290 6295 6300 6305 6310 6315 6320 6325 6330 6335 6340 6345 6350 6355 6360 6365 6370 6375 6380 6385 6390 6395 6400 6405 6410 6415 6420 6425 6430 6435 6440 6445 6450 6455 6460 6465 6470 6475 6480 6485 6490 6495 6500 6505 6510 6515 6520 6525 6530 6535 6540 6545 6550 6555 6560 6565 6570 6575 6580 6585 6590 6595 6600 6605 6610 6615 6620 6625 6630 6635 6640 6645 6650 6655 6660 6665 6670 6675 6680 6685 6690 6695 6700 6705 6710 6715 6720 6725 6730 6735 6740 6745 6750 6755 6760 6765 6770 6775 6780 6785 6790 6795 6800 6805 6810 6815 6820 6825 6830 6835 6840 6845 6850 6855 6860 6865 6870 6875 6880 6885 6890 6895 6900 6905 6910 6915 6920 6925 6930 6935 6940 6945 6950 6955 6960 6965 6970 6975 6980 6985 6990 6995 7000 7005 7010 7015 7020 7025 7030 7035 7040 7045 7050 7055 7060 7065 7070 7075 7080 7085 7090 7095 7100 7105 7110 7115 7120 7125 7130 7135 7140 7145 7150 7155 7160 7165 7170 7175 7180 7185 7190 7195 7200 7205 7210 7215 7220 7225 7230 7235 7240 7245 7250 7255 7260 7265 7270 7275 7280 7285 7290 7295 7300 7305 7310 7315 7320 7325 7330 7335 7340 7345 7350 7355 7360 7365 7370 7375 7380 7385 7390 7395 7400 7405 7410 7415 7420 7425 7430 7435 7440 7445 7450 7455 7460 7465 7470 7475 7480 7485 7490 7495 7500 7505 7510 7515 7520 7525 7530 7535 7540 7545 7550 7555 7560 7565 7570 7575 7580 7585 7590 7595 7600 7605 7610 7615 7620 7625 7630 7635 7640 7645 7650 7655 7660 7665 7670 7675 7680 7685 7690 7695 7700 7705 7710 7715 7720 7725 7730 7735 7740 7745 7750 7755 7760 7765 7770 7775 7780 7785 7790 7795 7800 7805 7810 7815 7820 7825 7830 7835 7840 7845 7850 7855 7860 7865 7870 7875 7880 7885 7890 7895 7900 7905 7910 7915 7920 7925 7930 7935 7940 7945 7950 7955 7960 7965 7970 7975 7980 7985 7990 7995 8000 8005 8010 8015 8020 8025 8030 8035 8040 8045 8050 8055 8060 8065 8070 8075 8080 8085 8090 8095 8100 8105 8110 8115 8120 8125 8130 8135 8140 8145 8150 8155 8160 8165 8170 8175 8180 8185 8190 8195 8200 8205 8210 8215 8220 8225 8230 8235 8240 8245 8250 8255 8260 8265 8270 8275 8280 8285 8290 8295 8300 8305 8310 8315 8320 8325 8330 8335 8340 8345 8350 8355 8360 8365 8370 8375 8380 8385 8390 8395 8400 8405 8410 8415 8420 8425 8430 8435 8440 8445 8450 8455 8460 8465 8470 8475 8480 8485 8490 8495 8500 8505 8510 8515 8520 8525 8530 8535 8540 8545 8550 8555 8560 8565 8570 8575 8580 8585 8590 8595 8600 8605 8610 8615 8620 8625 8630 8635 8640 8645 8650 8655 8660 8665 8670 8675 8680 8685 8690 8695 8700 8705 8710 8715 8720 8725 8730 8735 8740 8745 8750 8755 8760 8765 8770 8775 8780 8785 8790 8795 8800 8805 8810 8815 8820 8825 8830 8835 8840 8845 8850 8855 8860 8865 8870 8875 8880 8885 8890 8895 8900 8905 8910 8915 8920 8925 8930 8935 8940 8945 8950 8955 8960 8965 8970 8975 8980 8985 8990 8995 9000 9005 9010 9015 9020 9025 9030 9035 9040 9045 9050 9055 9060 9065 9070 9075 9080 9085 9090 9095 9100 9105 9110 9115 9120 9125 9130 9135 9140 9145 9150 9155 9160 9165 9170 9175 9180 9185 9190 9195 9200 9205 9210 9215 9220 9225 9230 9235 9240 9245 9250 9255 9260 9265 9270 9275 9280 9285 9290 9295 9300 9305 9310 9315 9320 9325 9330 9335 9340 9345 9350 9355 9360 9365 9370 9375 9380 9385 9390 9395 9400 9405 9410 9415 9420 9425 9430 9435 9440 9445 9450 9455 9460 9465 9470 9475 9480 9485 9490 9495 9500 9505 9510 9515 9520 9525 9530 9535 9540 9545 9550 9555 9560 9565 9570 9575 9580 9585 9590 9595 9600 9605 9610 9615 9620 9625 9630 9635 9640 9645 9650 9655 9660 9665 9670 9675 9680 9685 9690 9695 9700 9705 9710 9715 9720 9725 9730 9735 9740 9745 9750 9755 9760 9765 9770 9775 9780 9785 9790 9795 9800 9805 9810 9815 9820 9825 9830 9835 9840 9845 9850 9855 9860 9865 9870 9875 9880 9885 9890 9895 9900 9905 9910 9915 9920 9925 9930 9935 9940 9945 9950 9955 9960 9965 9970 9975 9980 9985 9990 9995 10000 10005 10010 10015 10020 10025 10030 10035 10040 10045 10050 10055 10060 1

α_{rl} が生じると、図 7 (b) に示すように重心 CG₁ に該横加速度 α_{rl} に基づく外力 $m \cdot \alpha_{rl}$ が生じて、車体 7 1 が同図 (b) に示すように外力が作用する方向に傾く。尚、このときの重心 CG₁ の重心高は H_{cc1} であるとする。ところで、この車体 7 1 には該車体 7 1 の質量 m に基づいた重力 m · g が作用している。尚、g は重力加速度である。そして、この場合に車両 7 が横転するか否かを判断するには、車輪 7 3 の地表面 G との接地点である D 点における前記外力 $m \cdot \alpha_{rl}$ に基づくモーメントと前記重力 m · g に基づくモーメントを比較すればよい。即ち D 点における外力 $m \cdot \alpha_{rl}$ に基づくモーメント*

$$\text{横転判断基準値 } K = f (\text{ロール角 } \alpha_{rl}) / \text{重心高 } H_{cc} \quad \dots (6)$$

再び図 6 の説明に戻り、ステップ 10 8 で車両 1 の横加速度 α_{rl} がステップ 10 6 で算出された横転判断基準値 K より大きいか否か、即ち横加速度 $\alpha_{rl} > f (\text{ロール角 } \alpha_{rl}) / \text{重心高 } H_{cc}$ であるか否かが判定され、 $\alpha_{rl} > f (\text{ロール角 } \alpha_{rl}) / \text{重心高 } H_{cc}$ であると判定されたときは、ステップ 1 1 0 で緊急ブレーキバルブ 4 1 を開放して処理は終了するが、この緊急ブレーキバルブ 4 1 の開放によってブレーキ機構 4 2 に所定のブレーキ圧が印加され、更に該ブレーキ機構 4 2 によって車両 1 の図示しない車輪がロックされて該車両 1 が停止される。

【0033】一方、ステップ 10 8 で横加速度 $\alpha_{rl} > f (\text{ロール角 } \alpha_{rl}) / \text{重心高 } H_{cc}$ でないと判定されたときは、処理はステップ 10 2 にループする。

【0034】以上のような実施例によれば、車両 1 の重心高 H_{cc} のデータを生成すると共に、ロール角 α_{rl} を算出し、これら生成値及び算出値に基づいて車両 1 の横転判断基準値 K を算出し、この横転判断基準値 K に基づいて車両 1 の横転可能性を判断し、横加速度が該横転判断基準値 K を超えた時に、該車両 1 が減速制御されるので、車両 1 の横転可能性の誤判定を低減して該車両 1 の制御を行なうことができると共に、車両 1 の旋回性能を良好に維持しながら車両 1 の制御を行なうことができる。

【0035】また、従来装置のように車両 1 の横転可能性を判断するのに各車輪毎にホイールストロークセンサを設ける場合や、重心高 H_{cc} を計測するのに例えば車速センサを使用すると共に、ロール角 α_{rl} を計測するに例えばレートジャイロを使用する場合等と比較して、本実施例によれば僅か 3 個の対地変位計 2 1 ~ 2 3 のみによって車両 1 の重心高 H_{cc} 及びロール角 α_{rl} を検出することができるので、車両 1 の部品点数を低減させることができる。

* $m \cdot \alpha_{rl} \cdot H_{cc}$ と、前記重力 m · g に基づくモーメント $m \cdot g \cdot t$ を比較すればよい。

【0032】そして車両 7 が横転するのは $m \cdot \alpha_{rl} \cdot H_{cc} > m \cdot g \cdot t$ のとき、即ち、 $\alpha_{rl} > t \cdot g / H_{cc}$ のときである。ところで、 α_{rl} は、横加速度センサ 2 4 によって検出され、また H_{cc} は既述した (5) 式によって算出され、更に g は定数であるので、t を求めるこによって車両 7 の横転可能性を判断することができるが、この t は図 7 (b) に示したロール角 α_{rl} の関数として求めることができる。従って、横転判断基準値 K は下記の (6) 式によって算出することができる。

【0036】

【発明の効果】本発明によれば、車両の重心高データを生成すると共にロール角を算出し、これら生成値及び算出値に基づいて車両の横転判断基準値を算出し、この横転判断基準値に基づいて車両の横転可能性を判断しているので、車両の横転可能性の誤判定を低減して車両の適切な制御を行なうことができると共に、車両の旋回性能を良好に維持しながら車両の適切な制御を行なうことができる。

【図面の簡単な説明】

【図 1】本発明の原理構成図である。

【図 2】本発明に係る車両の制御装置を搭載した一例の車両の概観斜視図である。

【図 3】本発明の要部の構成を示す要部構成図である。

【図 4】対地変位計の機能を説明するための図である。

【図 5】マイクロコンピュータのハードウェアの一例の構成図である。

【図 6】本発明の要部の一実施例の動作説明用のフローリードである。

【図 7】横転判断基準値の算出方法を説明するための図である。

【符号の説明】

1 車両

2 1, 2 2, 2 3 対地変位計

2 4 横加速度センサ

3 5 ECU (マイクロコンピュータ)

4 1 緊急ブレーキバルブ

4 2 ブレーキ機構

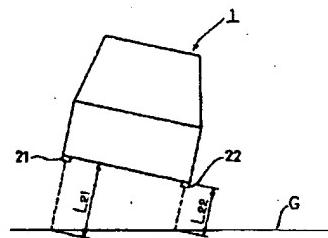
4 3 エアタンク

α_{rl} ロール角

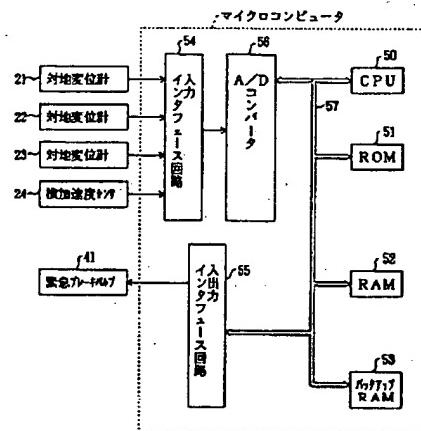
CG 重心

H_{cc} 重心高

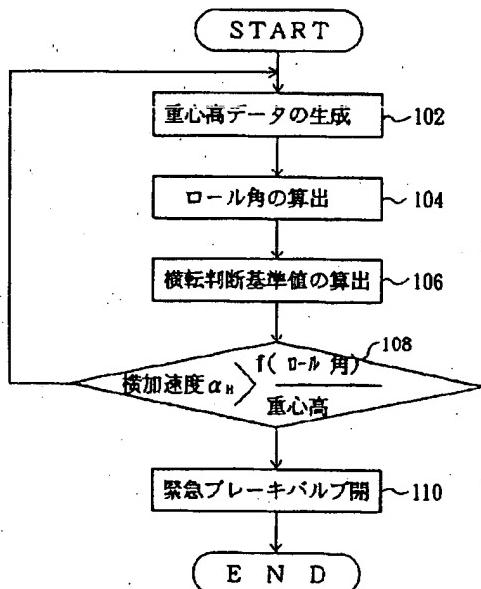
[図4]



[図5]



[図6]



【図7】

